

DAFTAR PUSTAKA

- Fahmizal, Rijalussalam, D. U., Budiyanto, M., & Mayub, A. (2019). Trajectory Tracking Pada Robot Omni dengan Metode Odometry. *JNTETI* , 35-44.
- Basori, S., Sulistiyanto, N., & Rifan, M. (2014). Implementasi Odometry Pada Robot Otomatis Kontes Robot Abu Indonesia. *Skripsi* , 1-5.
- Rakhman, E., Basjaruddin, N. C., & Susanto, V. E. (2019). Robot Mobile Otonom Menggunakan Metode Odometry. *Techne Jurnal Ilmiah Elektroteknika* , 105-116.
- Sudibyoy, R. W., Khalilullah, A. S., & Mahmudah, H. (2019). Pemetaan Posisi dan Sistem Navigasi Mobile Robot Dalam Ruang Menggunakan Sensor Perpindahan Jenis Opical Laser. *Politeknik Elektronika Negeri Surabaya* , 1-5.
- Putra, T. A., Muliady, & Setiadikaruinia, D. (2020). Navigasi Indoor Berbasis Peta Pada Robot Beroda dengan Platform Robot Operating System. *Jetri: Jurnal Ilmiah Teknik Elektro* , 121-144.
- Hacene, N., & Mendil, B. (2019). Motion Analysis and Control of Three Wheeled Omnidirectional Mobile Robot. *Journal of Control, Automation and Electrical System* , 194-213.
- Wibowo, I. K., & Priambudi, R. A. (2018). Penentuan Posisi Menggunakan Odometry Omniwheel. *The Indonesian Symposium on Robot Soccer Competition* , 1-3.
- Rizqiawan, A. (2009, Juni). *Sekilas Rotary Encoder*. Retrieved from <https://konversi.wordpress.com/2009/06/12/sekilas-rotary-encoder/>
- Firman, B. (2019). Implementasi Sensor IMU MPU6050 Berbasis Serial I2C Pada Self-Balancing Robot. *Institut Sains & Teknologi AKPRIND Yogyakarta* .
- Widiarto, Y. D., Najoan, M. E., & Putro, M. D. (2018). Sistem Penggerak Robot Beroda Vacuum Cleaner Berbasis Mini Computer Raspberry Pi. *Jurnal Teknik Elektro dan Komputer* , 25-32.
- Ardilla, F., Marta, B. S., & Besari, A. A. (2011, oktober). Path Tracking pada mobile robo dengan umpas.n balik odometry. *The 13 th Indutrial Electronics Seminar* , 1-8.
- Kalsum, T. U., Trianggana, D. A., & Hermansyah. (2013, februari). Robot pendeteksi api menggunakan bahasa pemrograman basic stamp. *jurnal media infotama* , 120-140.

- Budiharto, W., Santoso, A., Purwanto, D., & Jazidle, A. (2012). A new obstacle avoidance method for service robots in indoor environments. *ITB J. Eng. Sci* , 44, 149.
- Robocup2019. (n.d.). Retrieved Oktober 15, 2020, from <https://2019.robocup.org/>
- Kontes Robot Indonesia. (2019, Januari). Retrieved Februari 9, 2020, from <http://kontesrobotindonesia.id>
- Haryudanta, Y., Setiaji, D. F., & Dewantoro, G. (2018). Rancang Bangun Mekanisme Penendang Bola Berbasis Elektromagnetik untuk Robot Sepakbola Beroda R2C-Warrior. *Techne Juranl Ilmiah Elektronika* , 17, 49-57.
- Rahman, M., & Aprilianto, H. (2016). Penerapan Metode Fuzzy pada Robot Beroda Menggunakan Omni-directional Wheels. *JUTSI* , 5, 1022-1172.
- Borno Sinaga, P. N. *Matematika* (Vol. 4). (s. Agung Lukito, Ed.) Jakarta: Pusat Kurikulum dan Perbukuan, Balitbang, kemdikbud.
- Brontoseno. (2017). Data Sheet Pg45.
- Robotshop. (n.d.). *Arduino Mega2560 Datasheet*. Retrieved from Robotshop: <http://doi.org/10.1017/CBO9781107415324.004>
- Robotshop. (2015). *Arduino Mega 2560 Datasheet*. Retrieved from Robotshop: <http://doi.org/10.1017/CBO9781107415324.004>
- Dan Xiaong, J. X. (n.d.). The Desain of an Intelligent Soccer - Playing Robot. *Industrial Robot* .
- Susanto Anthony, C. J. (2017, July 6). Rancang bangun Robot DEVATA New generation 2017. *5th Indonesian Symposium on Robotic Systems and Control*.
- Wijaya Eka Candra, S. I. (n.d.). *Auto tuning PID berbasis metode Osilasi Ziegler-Nichols menggunakan mikrokontroller AT89S52 pada pengendalian suhu*. Retrieved from <http://eprints.undip.ac.id/25296/1/ML2F000596.PDF>
- Permana, p. e. (2015). Retrieved from <https://putraekapermana.wordpress.com/2013/11/21/pid/>
- Fajar, W. M. (2017). Implementasi Modul WiFi NodeMCU ESP8266 untuk Smart Home. *jurnal teknik komputer Unikom - Komputika* , 6, 1.
- components101. (2020, April 22). Retrieved from <https://components101.com/development-boards/nodemcu-esp8266-pinout-features-and-datasheet>
- Robot, D. (2020). Retrieved from <https://www.dfrobot.com/product-590.html>
- Junaidi, P. Y. (2018). *Project sistem kendali elektronika berbasis Arduino*. Bandar lampung: Anugrah Utama Raharja.

Rolly, Y. (2017). *Belajar Visuak Basic .NET Dengan Visual Studio 2010* (Vol. 1). (A. sapta, Ed.) Jl. Imam Bonjol No. 179 Kisaran: Royal Asahan Press.